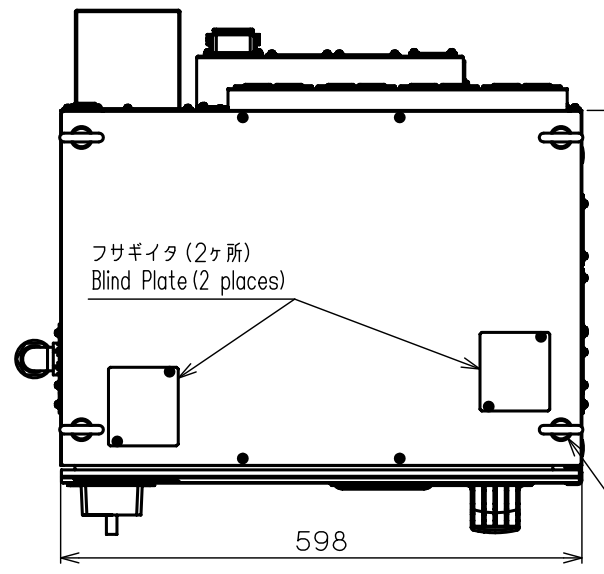
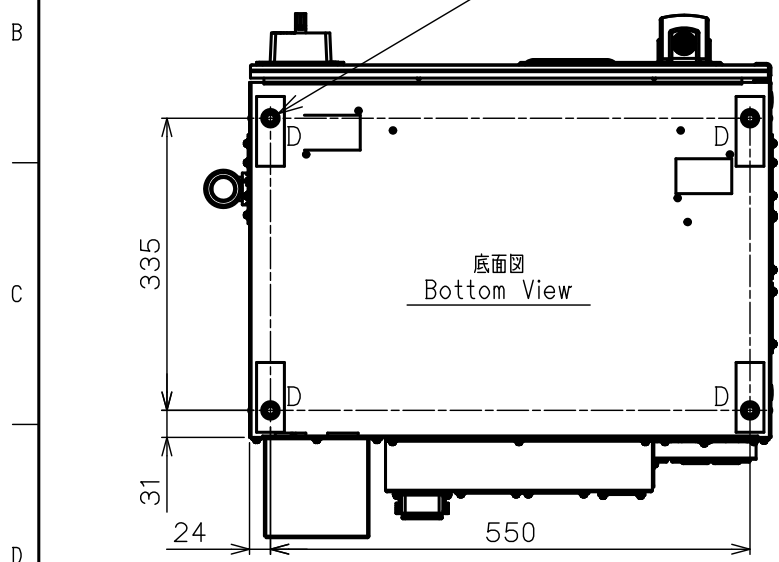


DWG.NO. HB1281402 1/2

標準塗装色
BOX color
本体色: グレー (マンセル値 N3.0相当)
Body color: Gray (Muncell Notation N3.0 or Equivalent)
扉色: シルバー (マンセル値 N7.7相当)
Door color: silver (Muncell Notation N7.7 or Equivalent)

4×φ14.5アナ (膜付きグロメット付き)
φ14.5 (4 holes) (With Grommet)
D部 (連結用穴)
D Symbol (For Attaching)



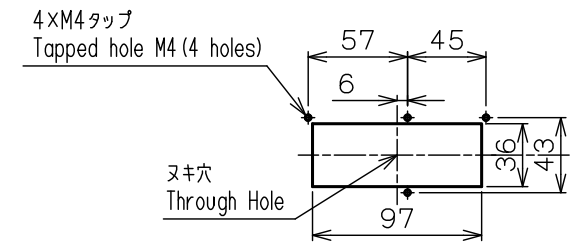
注1)
See Notes (1)
300mm以上
Min. 300mm

注記

- メンテナンスの為、作業者が入れるように壁から離して下さい。また、メンテナンス時に制御盤を引出す等でメンテナンススペースを不要とされる場合でも、ファンの能力低下を避ける為、背面部は最低300mm以上のスペースを確保願います。
- 盤は、A穴 (4ヶ所) を使用し、盤固定金具を取付け、アンカボルトにて地面に固定して下さい。尚、盤固定金具は、お客様にてご準備下さい。
- コネクタは機種により異なります。コネクタ一覧表を御参照下さい。
- 外部軸コネクタ部は、外部軸仕様により異なります。本図で記載している図は代表例です。仕様によりコネクタ形状、器具符号が異なる場合があります。

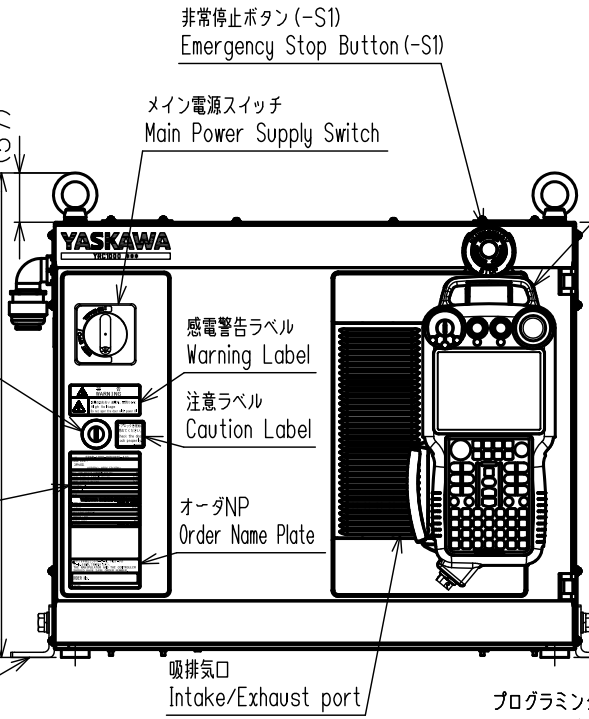
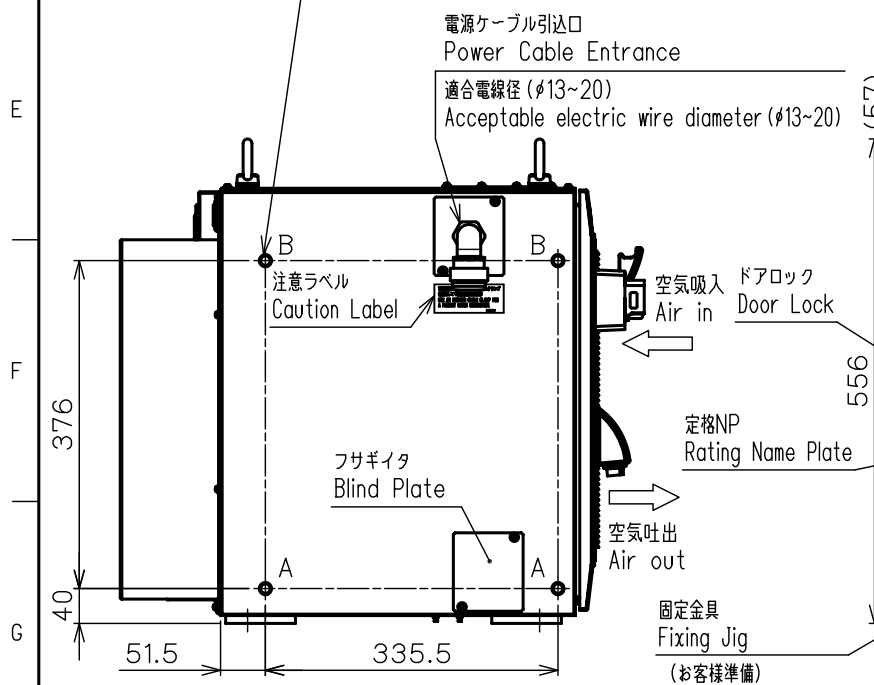
Notes

- Install the controller away from the wall so that people can perform maintenance. Even though the space is not required at maintenance work because the controller is displaced leave space at least 300mm for cooling.
- Use four holes marked with the symbol "A" to fix the controller on the floor with fixing jigs and anchor bolts. The fixing jigs are Prepared by a user.
- The Connector type is different depending on the controller model.
- The Connector part of the external axis is different depending on the external axis specification. The figures in this dimension diagram show typical examples. Therefore, shapes and marks may differ depending on the specification.



ケーブル引込口詳細図 (2ヶ所)
Detail of Cable Entrance (2 places)

2×M12タップ (ネジ深さ: 14mm)
Tapped Hole M12 (2 holes) (depth: 14mm)
B部 (連結用穴)
B Symbol (For Attaching)



2×φ14アナ (ホールプラグ付き)
φ14 (2 holes) (With Hole plugs)
C部 (連結用穴)
C Symbol (For Attaching)

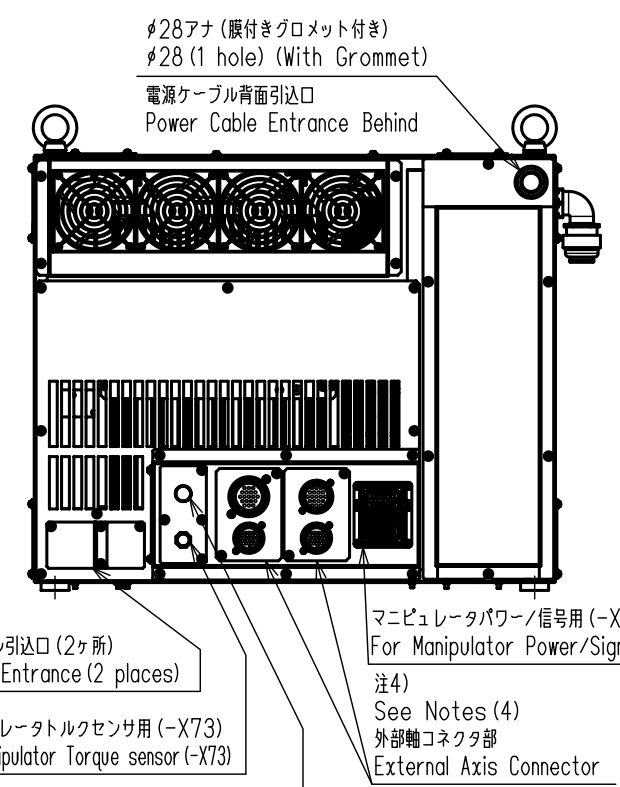
フサギイタ (4ヶ所)
Blind Plate (4 places)

空気吸入
Air in

空気吐出
Air out

プログラミングペンダント用コネクタ (-X81)
Connector for Programming Pendant (-X81)

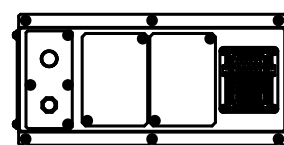
注2)
See Notes (2)
2×2×M12タップ (ネジ深さ: 14mm)
Tapped Hole M12 (2 holes) (2places) (depth: 14mm)
A部 (制御盤固定金具取付用穴、または 連結用穴)
A Symbol (For Fixing or Attaching)



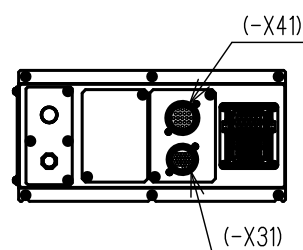
Note: 1.All rights reserved. 2.Please note that the data is subject to be deleted without advance notice. 3.No warranty is given in relation to the data including the specification. 4.We are not responsible for any damages or loss caused by the use of the data.

FOR STUDY PURPOSE ONLY

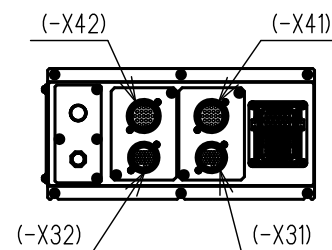
注4)
See Notes (4)



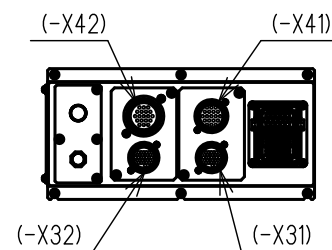
外部軸無し
0 External Axes



外部1軸
1 External Axis



外部2軸
2 External Axes



外部3軸
3 External Axes

コネクタ一覧表
Connector List

器具符号 Devise Symbol	コネクタ形式 Connector Type	備考 Remark
-X1	KN01AM-SHL-A (JAE)	マニピュレータ用 (パワー/信号用) For Manipulator (Power/Signals)
-X31,-X32	JL05-2A20-30ASC-F0-UL (JAE)	外部軸信号用 For Manipulator Signals
-X41,-X42	#1 JL05-2A22-14SC-F0-UL (JAE)	外部軸パワー用 For Manipulator Power
	#2 JL05-2A22-14SCW-F0-UL (JAE)	
	#3 JL05-2A28-21SCW-F0-UL (JAE)	
	#4 JL05-2A28-21SCX-F0-UL (JAE)	
	#5 JL05-2A28-21SC-F0-UL (JAE)	
-X73	LF10WBRB-12S (HRS)	マニピュレータトルクセンサ用 For Manipulator Torque Sensor
-X74	LF13WBRB-11S (HRS)	マニピュレータスイッチ・ランプ用 For Manipulator Switch・Lamp
-X81	CM09Y-R25S (DDK)	プログラミングペンダント用 For Programming Pendant

概算重量
Approx. Mass

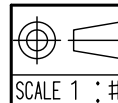
外部3軸 External 3 Axes	その他オプション Other options	概算質量 Approx. Mass	備考 Remark
		70kg	
○		75kg	
	○	75kg	
○	○	80kg	

型式一覧表
Type List

盤形式 Controller Type	ロボット機種 Robot Type	備考 Remark
ERAR-1000-06VX8-A11	HC10	

Note:
1.All rights reserved.
2.Please note that the data is subject to be detailed without advance notice.
3.No warranty is given in relation to the data including the specification.
4.We are not responsible for any damage or loss caused by the use of the data.

FOR STUDY PURPOSE ONLY



YASKAWA
株式会社 安川電機

Reference Drawing

TITLE YRC1000 HC10 for Asia
Dimension Diagram

DRWN.DATE Apr. 19.'17
DWG.NO. HB1281402 2/2